

A hand holding a pen, surrounded by various mathematical formulas, graphs, and symbols, representing a complex mathematical or scientific concept. The background is filled with a collage of mathematical elements, including:

- Formulas:  $r_1 = \frac{\sum_{t=2}^n (y_t - \bar{y}_1) \cdot (y_{t-1} - \bar{y}_2)}{\sqrt{\sum_{t=2}^n (y_t - \bar{y}_1)^2 \cdot \sum_{t=2}^n (y_{t-1} - \bar{y}_2)^2}}$ ,  $\beta_{yx} = r_{yx} \cdot \frac{s_y}{s_x}$ ,  $\frac{\bar{x}-u}{\sqrt{\frac{s^2}{n}}} = \sqrt{n-1} \frac{\bar{x}-u}{s^2}$ ,  $\frac{8}{105} (x + \sqrt{y})$ ,  $\frac{1}{56} (7 + \sqrt{7(-5 + 4\sqrt{5})})$ ,  $\frac{b-1}{a} \int_0^1 x^{a-1} (1-x)^{b-1} dx$ .
- Graphs: A sine wave, a bar chart, a pie chart with 20%, 30%, and 50% segments, a line graph with data points, a 3D plot, and a graph of  $b_n \sin x$ .
- Symbols: A dollar sign, a percentage sign, a square root symbol, a summation symbol, a product symbol, a limit symbol, a derivative symbol, a double integral symbol, a definite integral symbol, a probability symbol, a set symbol, a function symbol, a vector symbol, a matrix symbol, a tensor symbol, a scalar symbol, a vector field symbol, a differential equation symbol, a partial differential equation symbol, a wave function symbol, a quantum state symbol, a chemical formula symbol, a biological formula symbol, a physical formula symbol, a mathematical constant symbol, a mathematical operator symbol, a mathematical relation symbol, a mathematical function symbol, a mathematical expression symbol, a mathematical equation symbol, a mathematical formula symbol, a mathematical theorem symbol, a mathematical lemma symbol, a mathematical proposition symbol, a mathematical definition symbol, a mathematical axiom symbol, a mathematical postulate symbol, a mathematical conjecture symbol, a mathematical hypothesis symbol, a mathematical claim symbol, a mathematical statement symbol, a mathematical assertion symbol, a mathematical proof symbol, a mathematical argument symbol, a mathematical reasoning symbol, a mathematical logic symbol, a mathematical analysis symbol, a mathematical geometry symbol, a mathematical algebra symbol, a mathematical calculus symbol, a mathematical statistics symbol, a mathematical probability symbol, a mathematical combinatorics symbol, a mathematical number theory symbol, a mathematical logic symbol, a mathematical set theory symbol, a mathematical topology symbol, a mathematical analysis symbol, a mathematical geometry symbol, a mathematical algebra symbol, a mathematical calculus symbol, a mathematical statistics symbol, a mathematical probability symbol, a mathematical combinatorics symbol, a mathematical number theory symbol.

## أولاً : الجبر

## الوحدة الاولى : التباديل و التوافيق ونظرية ذات الحدين

$$(1) \quad {}^n L_r = n(n-1)(2-1) \dots (n-r+1) \quad \text{لكل } r \geq 1, r, n \in \mathbb{N}^+$$

$$(2) \quad {}^n L_r = \frac{n!}{(n-r)!} \quad (3) \quad 1 = \frac{n!}{n!} = \frac{n!}{(n-0)!}$$

$$(4) \quad {}^n C_r = \frac{{}^n L_r}{r!} = \frac{n!}{r!(n-r)!} \quad (5) \quad {}^n C_r = {}^n C_{n-r} \quad 1 = {}^n C_0 = {}^n C_n$$

$$(6) \quad {}^n C_r = {}^n C_{n-r} \quad (7) \quad \text{إذا كان } {}^n C_r = {}^n C_s \text{ فإن } s = r \text{ أو } s = n-r$$

$$(8) \quad \frac{n!}{r!(n-r)!} = \frac{{}^n C_r}{1} \quad (9) \quad {}^{n+1} C_r = {}^n C_{r-1} + {}^n C_r$$

$$(10) \quad (1+s)^n = {}^n C_0 + {}^n C_1 s + {}^n C_2 s^2 + \dots + {}^n C_n s^n$$

$$(1-s)^n = {}^n C_0 - {}^n C_1 s + {}^n C_2 s^2 - \dots + (-1)^n {}^n C_n s^n$$

$$(11) \quad (1+s)^n + (1-s)^n = 2[{}^n C_0 + {}^n C_2 s^2 + \dots + {}^n C_n s^n] \quad \text{مجموع الحدود الفردية الرتبة من حدود } (1+s)^n$$

$$(12) \quad (1+s)^n - (1-s)^n = 2[{}^n C_1 s + {}^n C_3 s^3 + \dots + {}^n C_n s^n] \quad \text{مجموع الحدود الزوجية الرتبة من حدود } (1+s)^n$$

$$(13) \quad (1 \pm s)^n = {}^n C_0 \pm {}^n C_1 s + {}^n C_2 s^2 \pm {}^n C_3 s^3 + \dots + (-1)^n {}^n C_n s^n$$

$$(14) \quad \text{الحد العام في مفكوك } (1+s)^n \text{ هو } {}^n C_r s^r = \frac{n!}{r!(n-r)!} s^r$$

الحد الأوسط في مفكوك  $(1+s)^n$

• إذا كانت  $n$  فردية يوجد حدان أوسطان رتبتاهما :  $\frac{n+1}{2}$  ،  $\frac{n+3}{2}$

• إذا كانت  $n$  زوجية يوجد حد أوسط وحيد رتبته :  $\frac{n+2}{2}$

$$(١٥) \text{ النسبة بين حدين متتاليين من مفكوك ذات الحدين (س + ١) } = \frac{ع^{١+س}}{ع^{س}} = \frac{١+س-١}{س} \times \frac{١}{س}$$

$$(١٦) \text{ النسبة بين معاملي حدين متتاليين من مفكوك ذات الحدين (س + ١) } =$$

$$= \frac{\text{معامل الثاني}}{\text{معامل الاول}} \times \frac{١+س-١}{س}$$

## الوحدة الثانية : الأعداد المركبة

العدد المركب : لكل س ، ص  $\ni ع$  فإن العدد  $ع = س + ص ت$  يسمى عدداً مركباً الجزء الحقيقي له هو

س ، و الجزء التخيلي له هو ص حيث  $١ = ت$

مرافق العدد المركب : إذا كان  $ع = س + ص ت$  عدداً مركباً فإن مرافقه هو  $\overline{ع} = س - ص ت$

و يكون  $ع + \overline{ع} =$  عدداً حقيقياً ،  $ع - \overline{ع} =$  عدداً حقيقياً

خواص المرافق : (١)  $\overline{\overline{ع}} = ع$  ،  $\overline{١ ع} = \overline{ع}$

$$(٢) (\overline{١ ع}) (\overline{١ ع}) = (\overline{١ ع})$$

$$(٣) \left( \frac{١ ع}{٢ ع} \right) = \left( \frac{\overline{١ ع}}{\overline{٢ ع}} \right)$$

التمثيل الهندسى للعدد المركب : العدد المركب  $ع = س + ص ت$  تمثله النقطة (س ، ص) في المستوي

الاحداثى لأرجاند

المقياس و السعة للعدد المركب : إذا كانت النقطة (س ، ص) تمثل العدد المركب ع على مستوي أرجاند

$$\text{فإن } |ع| = \sqrt{س^2 + ص^2} \text{ ، سعة ع تتعين من العلاقتين جتا } \theta = \frac{س}{|ع|} \text{ ، جا } \theta = \frac{ص}{|ع|}$$

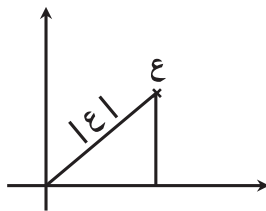
خواص المقياس و السعة للعدد المركب :

$$(١) |ع| = |\overline{ع}| \quad (٢) \overline{ع} = |ع|$$

$$(٣) |١ ع| |١ ع| = |٢ ع|$$

$$(٤) \left| \frac{١ ع}{٢ ع} \right| = \left| \frac{١ ع}{٢ ع} \right|$$

$$(٥) |١ ع| + |١ ع| \geq |٢ ع|$$



(٦) سعة العدد المركب يمكن أن تأخذ عددا غير منته من القيم التي تختلف كل منها عن الأخرى بعدد صحيح من

مضاعفات  $٢\pi$



الجزور النونية للواحد الصحيح : إذا كان  $\epsilon = 1$

فإن  $\epsilon = (\text{جتا } \epsilon + \epsilon \text{ جتا } \epsilon) = \frac{1}{n} \pi^2 + \epsilon \text{ جتا } \epsilon$  حيث  $\epsilon \in \mathbb{N}$  ،  $\frac{\pi^2}{n} \in [\pi, \pi - \epsilon]$

و تمثل الجزور النونية للواحد الصحيح على المستوي أرجاند برووس مضلع عدد رؤوسه  $n$  ، و تقع على دائرة مركزها نقطة الأصل و طول نصف قطرها 1

## الوحدة الثالثة : المحددات و المصفوفات

المحدد : المحدد من الرتبة  $n$  يتكون من  $n$  من الصفوف ،  $n$  من الأعمدة و ينشأ من حذف  $(n - 1)$  من المتغيرات في  $n$  من المعادلات الخطية .

### خواص المحددات :

- لا تتغير قيمة المحدد إذا تبديل الصفوف بالأعمدة و الأعمدة بالصفوف بنفس ترتيبها
- قيمة المحدد لا تتغير بفك عن طريق عناصر أي صف ( عمود )
- إذا وجد عامل مشترك في جميع عناصر صف ( عمود ) في محدد فإن هذا العامل يمكن أخذه خارج المحدد
- قيمة المحدد تساوي صفر في الحالات الآتية :
- إذا كانت جميع عناصر أي صف أو ( أي عمود ) في محدد تساوي صفر فإن قيمة المحدد = صفر
- إذا تساوت العناصر المتناظرة في أي صفين ( أو عمودين ) في محدد فإن قيمة المحدد = صفر
- إذا بدلنا موضعي صفين ( عمودين ) فإن قيمة المحدد الناتج =  $-1 \times$  قيمة المحدد الأصلي
- إذا كتبت جميع عناصر أي صف ( عمود ) كمجموع عنصرين فإنه يمكن كتابة المحدد الأصلي على صورة مجموع محددين
- إذا أضفنا لعناصر أي صف ( عمود ) العناصر المتناظرة لها من صف ( عمود ) آخر مضروبة في عدد مثل  $m$  فإن قيمة المحدد لا تتغير
- قيمة المحدد على الصورة المثثلة تساوي حاصل ضرب عناصر القطر الرئيسي
- في أي محدد إذا ضربنا عناصر أي صف ( عمود ) في العوامل المرافقة للعناصر المتناظرة في أي صف ( عمود ) آخر ثم جمعنا نواتج الضرب فإن الناتج يكون مساوياً صفراً

لإيجاد معكوس المصفوفة المربعة : من النظم  $3 \times 3$  باستخدام مصفوفة العوامل المرافقة نتبع الخطوات التالية :

- نوجد محدد المصفوفة  $A$  مع ملاحظة أن  $|A| \neq 0$
- نكون مصفوفة العوامل المرافقة لكل عنصر من عناصر المصفوفة  $A$
- نوجد المصفوفة الملحقة  $A^{-1}$  لمصفوفة العوامل المرافقة
- نوجد المعكوس الضربي للمصفوفة  $A$  من العلاقة :  $A^{-1} = \frac{1}{|A|} \times$

### حل أنظمة المعادلات الخطية :

باعتبار أن  $A$  هي مصفوفة المعاملات ،  $S$  هي مصفوفة المتغيرات

ب هي مصفوفة الثوابت . فإن :

- المعادلة المصفوفية تكتب بالصورة :  $A \cdot S = B$
- وحل هذه المعادلة هو :  $S = A^{-1} \times B$

مرتبة المصفوفة :

مرتبة المصفوفة غير الصفيرية هي أعلى درجة لمحدد أو محدد أصغر للمصفوفة قيمته لا تساوي الصفر ، فإذا كانت المصفوفة  $\neq 0$  غير الصفيرية على النظام  $m \times n$  فإن مرتبة المصفوفة  $(\neq 0)$  نرسم لها بالرمز  $r(\neq 0)$  حيث :

$$r(\neq 0) \geq 1 \text{ أصغر } (m, n)$$

المصفوفة الموسعة : هي مصفوفة ممتدة للنظام الخطي ويرمز لها بالرمز  $\neq 0$  حيث :

$$\neq 0 = (n | b) \text{ وهي على النظام } m \times (n + 1)$$

المعادلات غير المتجانسة :

تسمى مجموعة المعادلات التي على صورة معادلة المصفوفة :  $\neq 0 = b$  غير متجانسة حيث  $b \neq 0$

• يكون للمجموعة المكونة من  $n$  معادلة غير متجانسة في  $n$  مجهولاً حل وحيد إذا كانت

$$r(\neq 0) = r(\neq 0) = n \text{ (عدد المجاهيل) حيث } | \neq 0 | \neq 0$$

• يكون لمجموعة المعادلات عدد غير محدود من الحلول " عدد لا نهائي "

$$\text{إذا كان } r(\neq 0) = r(\neq 0) < n \text{ حيث } n >$$

• ولا يكون لها حل على الإطلاق إذا كان  $r(\neq 0) \neq r(\neq 0)$

المعادلات المتجانسة :

تسمى مجموعة المعادلات التي على الصورة :  $\neq 0 = 0$  بالمعادلات المتجانسة فإذا كان :

$$r(\neq 0) = r(\neq 0) = n \text{ (عدد المجاهيل) يكون للنظام حل وحيد هو الحل الصفري (و يسمى بالحل البديهي$$

لكونه شديد الوضوح)

$$r(\neq 0) > n \text{ (حيث } n \text{ عدد المجاهيل) ، } | \neq 0 | = 0 \text{ فأنه يوجد حل للمجموعة عدد لا نهائي من الحلول بخلاف الحل الصفري}$$

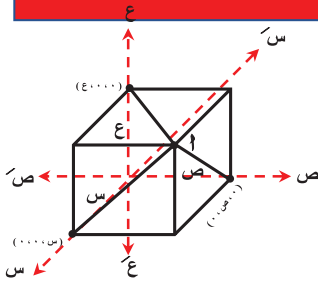
## ثانيا : الهندسة الفراغية

### الوحدة الاولى : الهندسة و القياس في ثلاثة أبعاد

النظام الاحداثي المتعامد في ثلاثة أبعاد :

تتعين إحداثيات النقطة  $\neq 0$  في الفراغ بمعرفة مسقطها على كل

محور من محاور الإحداثيات



قاعدة اليد اليمنى :

و فيها تشير الأصابع المنحنية من الاتجاه الموجب لمحور  $s$  إلى الاتجاه الموجب

لمحور  $v$  و يشير اتجاه الإبهام إلى الاتجاه الموجب لمحور  $e$



مستويات الاحداثيات :

• المستوي  $s-v$  و معادلته  $e = 0$  صفر

• المستوي  $s-e$  و معادلته  $v = 0$  صفر

• المستوي  $v-e$  و معادلته  $s = 0$  صفر

### البعد بين نقطتين في الفراغ :

إذا كانت  $A(1, 1, 1)$  ،  $B(2, 2, 2)$  ،

نقطتين في الفراغ فإن طول القطعة المستقيمة  $\overline{AB}$  يعطى بالعلاقة :

$$|AB| = \sqrt{(2-1)^2 + (2-1)^2 + (2-1)^2} = \sqrt{3}$$

### إحداثيات نقطة منتصف قطعة مستقيمة :

إذا كانت  $A(1, 1, 1)$  ،  $B(2, 2, 2)$  ،

نقطتين في الفراغ ، ج نقطة منتصف  $\overline{AB}$  فإن إحداثيات النقطة ج هي :

$$ج \left( \frac{1+2}{2}, \frac{1+2}{2}, \frac{1+2}{2} \right) = \left( \frac{3}{2}, \frac{3}{2}, \frac{3}{2} \right)$$

### معادلة الكرة في الفراغ :

• معادلة الكرة التي مركزها  $(ل، ك، ن)$  ، وطول نصف قطرها  $نوه$  تكون :

$$(س-ل)^2 + (ص-ك)^2 + (ع-ن)^2 = نوه^2$$

• معادلة الكرة التي مركزها نقطة الأصل ، وطول نصف قطرها  $نوه$  تكون :  $س^2 + ص^2 + ع^2 = نوه^2$

• معادلة الكرة :  $س^2 + ص^2 + ع^2 + ٢ل س + ٢ك ص + ٢ن ع + و = ٠$

حيث مركزها  $(-ل، -ك، -ن)$  ، وطول نصف قطرها  $(نوه) = \sqrt{ل^2 + ك^2 + ن^2 - و}$

حيث  $ل^2 + ك^2 + ن^2 > و$

### متجه الموضع في الفراغ :

إذا كانت  $A(1, 1, 1)$  ،  $B(2, 2, 2)$  نقطة في الفراغ فإن متجه الموضع

لنقطة  $A$  بالنسبة لنقطة الأصل يكون  $\vec{OA} = (1, 1, 1)$

•  $\vec{OA}$  تسمى مركبة المتجه  $\vec{OA}$  في اتجاه محور س

•  $\vec{OB}$  تسمى مركبة المتجه  $\vec{OB}$  في اتجاه محور ص

•  $\vec{OC}$  تسمى مركبة المتجه  $\vec{OC}$  في اتجاه محور ع

### معييار المتجه :

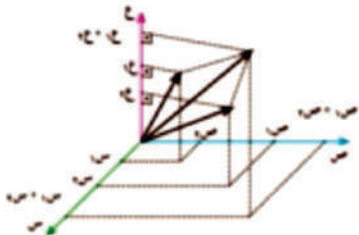
$$|\vec{OA}| = \sqrt{1^2 + 1^2 + 1^2} = \sqrt{3} \text{ فإن } (1, 1, 1) = \vec{OA}$$

### جمع وطرح المتجهات في الفراغ :

إذا كان  $\vec{OA} = (1, 1, 1)$  ،  $\vec{OB} = (2, 2, 2)$  فإن :

$$\vec{OA} + \vec{OB} = (1+2, 1+2, 1+2) = (3, 3, 3)$$

$$\vec{OA} - \vec{OB} = (1-2, 1-2, 1-2) = (-1, -1, -1)$$



### خواص عملية الجمع :

(١)  $\vec{a} + \vec{b} \equiv \vec{b} + \vec{a}$  خاصية الانغلاق (٢)  $\vec{a} + \vec{b} = \vec{b} + \vec{a}$  خاصية الابدال

(٣)  $(\vec{a} + \vec{b}) + \vec{c} = \vec{a} + (\vec{b} + \vec{c})$  خاصية التجميع

(٤)  $\vec{a} + \vec{0} = \vec{a} = \vec{0} + \vec{a}$  العنصر المحايد الجمعي

(٥)  $\vec{a} + (-\vec{a}) = (-\vec{a}) + \vec{a} = \vec{0}$  المعكوس الجمعي

### ضرب المتجه في عدد حقيقي :

إذا كان  $\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$  ،  $k \in \mathbb{R}$  فإن  $k\vec{a} = (ka_x, ka_y, ka_z)$

### تساوى المتجهات فى الفراغ :

إذا كان  $\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$  ،  $\vec{b} = (b_x, b_y, b_z)$  ،  $\vec{c} = (c_x, c_y, c_z)$

فإن :  $\vec{a} = \vec{b}$  ،  $\vec{a} = \vec{c}$  ،  $\vec{b} = \vec{c}$  ،  $\vec{a} = \vec{c}$  ،  $\vec{b} = \vec{c}$

### متجه الوحدة :

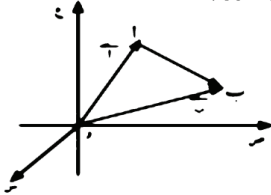
هو متجه معياره يساوى وحدة الأطوال

### متجهات الوحدة الاساسية :

- $\vec{e}_1 = (1, 0, 0)$  متجه وحدة فى الاتجاه الموجب لمحور س
- $\vec{e}_2 = (0, 1, 0)$  متجه وحدة فى الاتجاه الموجب لمحور ص
- $\vec{e}_3 = (0, 0, 1)$  متجه وحدة فى الاتجاه الموجب لمحور ع

### التعبير عن متجه بدلالة متجهات الوحدة الاساسية :

إذا كان  $\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$  فإنه يمكن كتابة المتجه  $\vec{a}$  على الصورة :  $\vec{a} = a_x\vec{e}_1 + a_y\vec{e}_2 + a_z\vec{e}_3$



### التعبير عن قطعة مستقيمة فى الفراغ بدلالة إحداثيات طرفيها :

إذا كان  $\vec{a}$  ،  $\vec{b}$  نقطتين فى الفراغ متجه موضعهما  $\vec{a}$  ،  $\vec{b}$

على الترتيب فإن  $\vec{a} - \vec{b} = \vec{b} - \vec{a}$

### متجه الوحدة فى اتجاه معلوم :

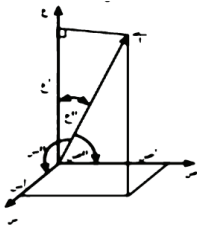
إذا كان  $\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$  فإن متجه  $\vec{u}$  يسمى متجه وحدة فى اتجاه  $\vec{a}$  و يعطى بالعلاقة :

$$\vec{u} = \frac{\vec{a}}{\|\vec{a}\|}$$

### زوايا الاتجاه و جيوب تمام الاتجاه المتجه فى الفراغ :

إذا كانت  $(\theta_x, \theta_y, \theta_z)$  قياسات الزوايا التي يصنعها المتجه  $\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$

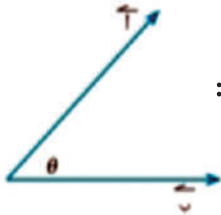
مع الاتجاهات الموجبة لمحاور س ، ص ، ع على الترتيب فإن :





•  $\|\vec{a}\| \|\vec{b}\| \cos \theta = \vec{a} \cdot \vec{b}$  ،  $\|\vec{a}\| \|\vec{b}\| \sin \theta = \|\vec{a} \times \vec{b}\|$  ،  $\|\vec{a}\| \|\vec{b}\| \cos \theta = \vec{a} \cdot \vec{b}$  ،  $\|\vec{a}\| \|\vec{b}\| \sin \theta = \|\vec{a} \times \vec{b}\|$  (  $\theta$  س ،  $\theta$  ص ،  $\theta$  ع ) تسمى بزوايا الاتجاه للمتجه  $\vec{a}$

• جتا  $\theta$  س ، جتا  $\theta$  ص ، جتا  $\theta$  ع تسمى جيوب تمام الاتجاه للمتجه  $\vec{a}$   
 • جتا  $\theta$  س  $\vec{a} \cdot \vec{e}_1$  + جتا  $\theta$  ص  $\vec{a} \cdot \vec{e}_2$  + جتا  $\theta$  ع  $\vec{a} \cdot \vec{e}_3$  تمثل متجه الوحدة في اتجاه المتجه  $\vec{a}$   
 • ويكون : جتا  $\theta$  س + جتا  $\theta$  ص + جتا  $\theta$  ع = 1



### الضرب القياسى لمتجهين :

إذا كان  $\vec{a}$  ،  $\vec{b}$  متجهين في ع<sup>3</sup> قياس الزاوية بينهما  $\theta$  حيث  $0 \leq \theta \leq 180^\circ$  فإن :

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = \|\vec{a}\| \|\vec{b}\| \cos \theta$$

### خواص الضرب القياسى لمتجهين :

- (١)  $\vec{a} \cdot \vec{b} = \vec{b} \cdot \vec{a}$  خاصية الابدال
- (٢)  $\vec{a} \cdot (\vec{b} + \vec{c}) = (\vec{a} \cdot \vec{b}) + (\vec{a} \cdot \vec{c})$  خاصية التوزيع
- (٣) إذا كان ك عدد حقيقي فإن  $(\vec{a} \cdot \vec{b}) = \vec{a} \cdot (\vec{b} \cdot \vec{c}) = (\vec{a} \cdot \vec{c})$  ( ك ب ) = ( ك ب ) (  $\vec{a} \cdot \vec{b}$  )
- (٤)  $\|\vec{a}\| \|\vec{b}\| \sin \theta = \|\vec{a} \times \vec{b}\|$
- (٥) إذا كان  $\vec{a} \cdot \vec{b} = 0$  فإن  $\vec{a} \perp \vec{b}$  حيث  $\vec{a}$  ،  $\vec{b}$  متجهين غير صفريين

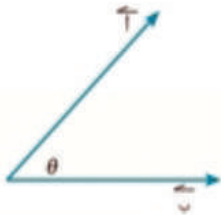
### الضرب القياسى لمتجهين في نظام إحداثى متعامد :

إذا كان  $\vec{a} = (a_1, a_2, a_3)$  ،  $\vec{b} = (b_1, b_2, b_3)$  فإن :

$$\vec{a} \cdot \vec{b} = a_1 b_1 + a_2 b_2 + a_3 b_3$$

### الزاوية بين متجهين :

$$\cos \theta = \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{a}\| \|\vec{b}\|} \quad , \quad 0^\circ \leq \theta \leq 180^\circ$$

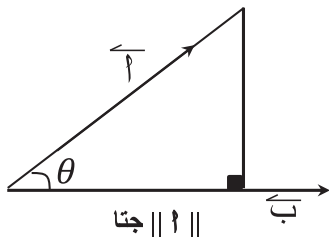


- |            |                   |                             |                 |
|------------|-------------------|-----------------------------|-----------------|
| • إذا كانت | جتا $\theta = 1$  | فإن $\vec{a} // \vec{b}$    | و نفس الاتجاه   |
| • إذا كانت | جتا $\theta = -1$ | فإن $\vec{a} // \vec{b}$    | وفي عكس الاتجاه |
| • إذا كانت | جتا $\theta = 0$  | فإن $\vec{a} \perp \vec{b}$ |                 |

### مركبة متجه فى اتجاه متجه آخر :

∴ مركبة المتجه  $\vec{a}$  في اتجاه  $\vec{b}$

$$\|\vec{a}\| \cos \theta$$

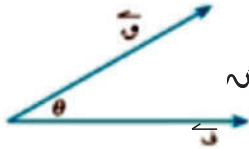


$$\frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{b}\|} = \|\vec{a}\| \cos \theta$$

المركبة الاتجاهية للمتجه  $\vec{a}$  فى اتجاه  $\vec{b}$  :

$$\vec{b} \left( \frac{\vec{a} \cdot \vec{b}}{\|\vec{b}\|^2} \right) =$$

الشغل المبذول من قوة  $\vec{Q}$  لإحداث إزاحة  $\vec{F}$  :



إذا أثرت قوة  $\vec{Q}$  على جسم ما فحركته إزاحة  $\vec{F}$  فإننا نقول أن القوة  $\vec{Q}$  قد بذلت شغلا ش

$$\text{الشغل} = \vec{Q} \cdot \vec{F}$$

$$= \|\vec{Q}\| \|\vec{F}\| \cos \theta$$

- إذا كانت القوة  $\vec{Q}$  فى نفس اتجاه الإزاحة  $\vec{F}$  (  $\theta = 0^\circ$  ) ش =  $\|\vec{Q}\| \|\vec{F}\|$
- إذا كانت القوة  $\vec{Q}$  فى عكس اتجاه الإزاحة  $\vec{F}$  (  $\theta = 180^\circ$  ) ش =  $-\|\vec{Q}\| \|\vec{F}\|$
- إذا كانت القوة  $\vec{Q}$  عمودية على اتجاه الإزاحة  $\vec{F}$  (  $\theta = 90^\circ$  ) ش = صفر

الضرب الاتجاهى لمتجهين:

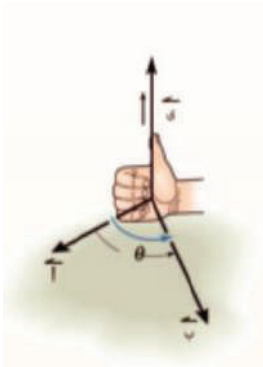
إذا كان  $\vec{a}$  ،  $\vec{b}$  متجهين فى ح<sup>٣</sup> ، قياس الزاوية بينهما يساوي  $\theta$

فإن  $\vec{a} \times \vec{b} = \|\vec{a}\| \|\vec{b}\| \sin \theta \vec{c}$  حيث  $\vec{c}$  متجه وحدة عمودي

على مستوى  $\vec{a}$  ،  $\vec{b}$  ، ويتحدد اتجاه متجه الوحدة  $\vec{c}$  ( لأعلى أم لأسفل )

طبقا لقاعدة اليد اليمنى حيث يشير الأصابع المنحنية لليد اليمنى إلى اتجاه

الدوران من  $\vec{a}$  إلى المتجه  $\vec{b}$  فيشير الإبهام إلى المتجه  $\vec{c}$



خواص الضرب الاتجاهى لمتجهين :

$$(1) \vec{a} \times \vec{b} = -\vec{b} \times \vec{a}$$

$$(2) \vec{a} \times \vec{a} = \vec{0}$$

$$(3) \vec{a} \times (\vec{b} + \vec{c}) = (\vec{a} \times \vec{b}) + (\vec{a} \times \vec{c})$$

$$(4) \text{ إذا كان } \vec{a} \times \vec{b} = \vec{0} \text{ فإما } \vec{a} \parallel \vec{b} \text{ أو أحدهما متجهين أو كليهما يساوي } \vec{0}$$

$$(5) \vec{a} \times \vec{b} = \vec{c} \text{ ، } \vec{b} \times \vec{c} = \vec{a} \text{ ، } \vec{c} \times \vec{a} = \vec{b}$$

$$\vec{a} \times \vec{b} = \vec{c} \text{ ، } \vec{b} \times \vec{c} = \vec{a} \text{ ، } \vec{c} \times \vec{a} = \vec{b}$$

### الضرب الاتجاهى لمتجهين فى نظام إحداثى متعامد :

إذا كان  $\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$  ،  $\vec{b} = (b_x, b_y, b_z)$

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y & \vec{e}_z \\ a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \end{vmatrix}$$

حالة خاصة : الضرب الاتجاهى فى مستوى الأحداثيات س ص :

إذا كان  $\vec{a} = (a_x, a_y, 0)$  ،  $\vec{b} = (b_x, b_y, 0)$

$$\vec{a} \times \vec{b} = \begin{vmatrix} \vec{e}_x & \vec{e}_y \\ a_x & a_y \\ b_x & b_y \end{vmatrix} = (a_y b_x - a_x b_y) \vec{e}_z$$

متجه الوحدة العمودى على مستوى المتجهين  $\vec{a}$  ،  $\vec{b}$  :

$$\vec{u} = \frac{\vec{a} \times \vec{b}}{\|\vec{a} \times \vec{b}\|}$$

توازي متجهين :

المتجهان  $\vec{a} = (a_x, a_y, a_z)$  ،  $\vec{b} = (b_x, b_y, b_z)$  يكونان متوازيين إذا تحقق أحد الشروط الآتية :

$$(1) \vec{a} \times \vec{b} = \vec{0}$$

$$(2) \frac{a_x}{b_x} = \frac{a_y}{b_y} = \frac{a_z}{b_z}$$

$$(3) \vec{a} = k \vec{b} \text{ إذا كانت } k < 0 \text{ فإن المتجهين } \vec{a}, \vec{b} \text{ متوازيان وفي نفس الاتجاه}$$

، إذا كانت  $k > 0$  فإن المتجهين  $\vec{a}, \vec{b}$  متوازيان وفي عكس الاتجاه

المعنى الهندسى للضرب الاتجاهى :

$$\|\vec{a} \times \vec{b}\| = \text{مساحة متوازي الاضلاع الذي فيه } \vec{a}, \vec{b} \text{ ضلعان متجاوران}$$

$$= \text{ضعف مساحة المثلث الذي فيه } \vec{a}, \vec{b} \text{ ضلعان متجاوران}$$

الضرب الثلاثى القياسى :

$$\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c}) = \begin{vmatrix} a_x & a_y & a_z \\ b_x & b_y & b_z \\ c_x & c_y & c_z \end{vmatrix}$$

المعنى الهندسى للضرب الثلاثى القياسى :

حجم متوازي السطوح الذي فيه  $\vec{a}, \vec{b}, \vec{c}$  ثلاثة متجهات تمثل أحرف غير متوازية

يساوي القيمة المطلقة للمقدار :  $|\vec{a} \cdot (\vec{b} \times \vec{c})|$

## الوحدة الثانية : الخطوط المستقيمة و المستويات في الفراغ

### متجه الاتجاه :

- إذا كانت  $ل، م، ن$  هي جيوب تمام الاتجاه لمستقيم فإن المتجه  $\vec{ه} = \vec{ك} (ل، م، ن)$  يمثل متجه اتجاه للمستقيم ويرمز له بالرمز  $\vec{ه} = (ل، م، ن)$  وتسمى الأعداد  $ل، م، ن$  بنسب الاتجاه للمستقيم
- متجه الاتجاه للمستقيم يأخذ عدة صور متكافئة فمثلا :  
 $\vec{ه} = (ل، م، ن) = ٢(ل، م، ن) = ٣(ل، م، ن) = ٤(ل، م، ن) = \dots$

### معادلة الخط المستقيم :

- معادلة الخط المستقيم المار بالنقطة  $(س١، ص١، ع١)$  و المتجه  $\vec{ه} = (ل، م، ن)$  متجه اتجاه له هي الصورة المتجهة :  $\vec{ر} = (س١، ص١، ع١) + ك(ل، م، ن)$
- المعادلات البارمترية :  $س = س١ + ك ل، ص = ص١ + ك م، ع = ع١ + ك ن$
- المعادلة الاحداثية :  $\frac{س - س١}{ل} = \frac{ص - ص١}{م} = \frac{ع - ع١}{ن}$

### الزاوية بين مستقيمين :

إذا كان  $\vec{ه١}$ ،  $\vec{ه٢}$  متجهي اتجاه مستقيمين فإن قياس الزاوية الصغرى بين المستقيمين يعطى بالعلاقة :

$$\cos \theta = \frac{|\vec{ه١} \cdot \vec{ه٢}|}{\|\vec{ه١}\| \|\vec{ه٢}\|}$$

و إذا كان  $(ل١، م١، ن١)$ ،  $(ل٢، م٢، ن٢)$  هي جيوب تمام الاتجاه للمستقيمين فإن :

$$\cos \theta = |ل١ ل٢ + م١ م٢ + ن١ ن٢|$$

### شرط توازي و شرط تعامد مستقيمين :

إذا كان  $\vec{ه١} = (ل١، م١، ن١)$ ،  $\vec{ه٢} = (ل٢، م٢، ن٢)$  متجهي اتجاه مستقيمين فإن :

- المستقيمين متوازيان إذا كان :

$$\vec{ه١} = ك \vec{ه٢} \quad ، \quad \vec{ه١} \times \vec{ه٢} = \vec{و} \quad ، \quad \frac{ل١}{ل٢} = \frac{م١}{م٢} = \frac{ن١}{ن٢}$$

- المستقيمين متعامدان إذا كان :

$$ل١ ل٢ + م١ م٢ + ن١ ن٢ = صفر$$

### معادلة المستوى :

معادلة المستوى المار بالنقطة  $(س١، ص١، ع١)$  و المتجه  $\vec{ه} = (ل، م، ن)$  عموديا على المستوي هي :

- الصورة المتجهة :  $\vec{ه} \cdot \vec{ر} = \vec{ه} \cdot (س١، ص١، ع١)$
- الصورة القياسية :  $ل(س - س١) + م(ص - ص١) + ن(ع - ع١) = صفر$
- الصورة العامة :  $ل س + م ص + ن ع + و = صفر$ ، حيث  $و = -ل س١ - م ص١ - ن ع١$







# Pure Mathematics

## Algebra and solid geometry concepts

### 3<sup>rd</sup> Secondary

### Concepts Sheet